

ESC Single Pilotix 32bit AM32 120A 6-8S

Manuel d'utilisation



Sommaire

1. Présentation du produit	3
2. Guide de câblage	3
2.1. Entrée d'alimentation (connexion de la batterie)	3
2.2. Connexions moteur	3
2.3. Pads de contrôle et d'alimentation	4
3. Avertissements de sécurité	4
Contacts :	5

1. Présentation du produit

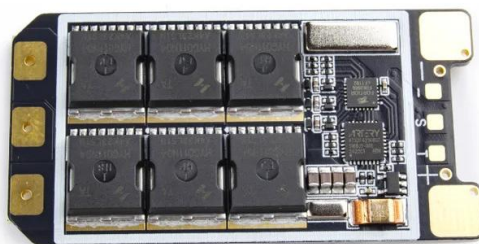


Fig.1. ESC Single Pilotix 32bit AM32 120A 6-8S

Le Pilotix 32bit AM32 120A est un ESC simple 32 bits haute performance conçu pour les drones à forte charge utile, les rigs cinéma et les plateformes industrielles. Il prend en charge une entrée haute tension jusqu'à 8S LiPo et utilise le firmware AM32 pour une efficacité et une fiabilité maximales.

2. Guide de câblage

Consultez le schéma visuel pour connaître l'emplacement exact des pads. Travailler avec une tension à nombre de cellules élevé (6-8S) nécessite une soudure de haute qualité et un équipement de soudage à forte puissance.

2.1. Entrée d'alimentation (connexion de la batterie)

- BTA + (positif) : soudez le fil rouge 10AWG/8AWG au pad marqué du symbole (+).
- BTA - (négatif) : soudez le fil noir 10AWG/8AWG au pad marqué du symbole (-).
- Exigence anti-étincelle : utilisez toujours un connecteur anti-étincelle pour éviter les arcs électriques lors de la connexion de batteries à nombre de cellules élevé (6-8S).

2.2. Connexions moteur

L'ESC dispose de 3 pads de sortie pour un seul moteur, situés le long du bord droit de la carte (voir Fig. 2).

- Fils du moteur : connectez les trois fils de phase de votre moteur aux trois pads de sortie (voir Fig. 2). L'ordre des fils n'a pas d'importance pour l'ESC lui-même — il n'affecte que le sens de rotation.

Remarque : si un moteur tourne dans le mauvais sens, vous pouvez échanger deux fils quelconques ou modifier le sens dans l'AM32 Configurator.

2.3. Pads de contrôle et d'alimentation

Ces pads se connectent à votre contrôleur de vol (FC) ou à votre PDB :

- GND : masse du signal. Connectez-le au pad de masse du FC pour garantir un signal propre.
- TX (télémétrie) : connectez-le à un port RX disponible sur votre contrôleur de vol pour recevoir les données de température, de RPM et de courant.
- PWM (signal) : l'entrée de contrôle principale. Connectez-le à la sortie de signal moteur de votre FC.
- - (GND secondaire) : même potentiel que le pad GND ci-dessus — utilisez celui qui est le plus pratique à atteindre.
- + (sortie basse consommation) : peut être utilisé pour alimenter votre contrôleur de vol ou récepteur — vérifiez la tension/le courant nominal du pad avant de connecter.

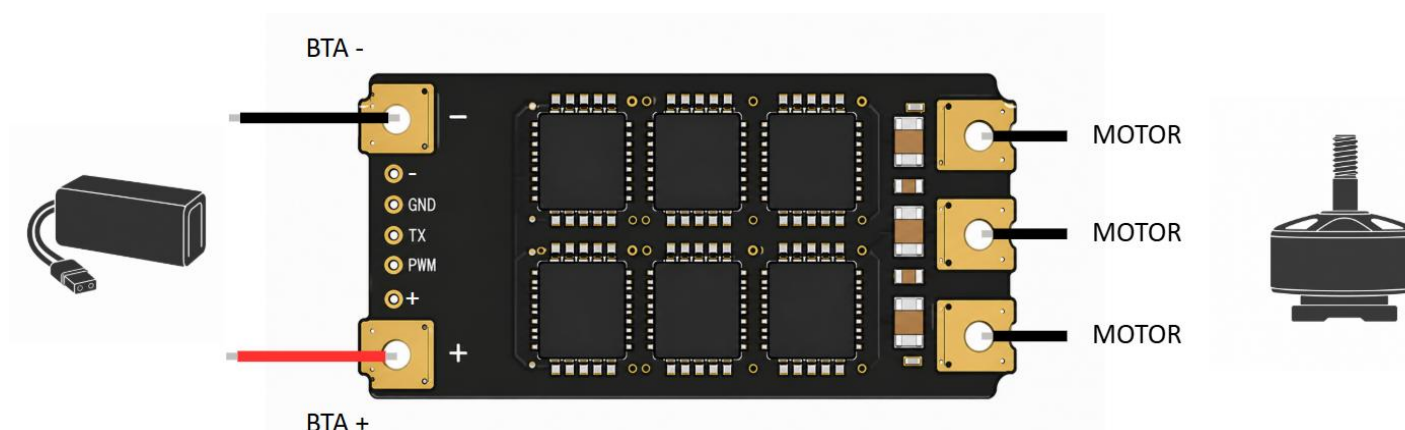


Fig.2. Schéma de câblage

3. Avertissements de sécurité

- Limiteur de courant (« smoke stopper ») : utilisez toujours un limiteur de courant lors de la première mise sous tension.
- Polarité : vérifiez à deux reprises (+) et (-) avant de connecter la batterie. Une inversion de polarité détruira instantanément l'ESC.
- Obligatoire : les systèmes à nombre de cellules élevé (6-8S) génèrent d'importants pics de tension. Vous devez installer des condensateurs haute tension à faible ESR (calibrés pour 63V) aussi près que possible des pads BTA +/-.

Contacts :

WhatsApp: +420 777 054 888

Email: support@pilotix.eu

Telegram: https://t.me/PilotixSupport_bot